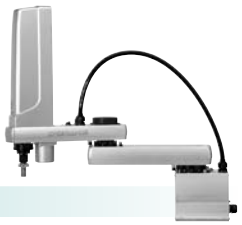
YK800XG

標準仕様：大型

● アーム長 800mm　● 最大可搬質量 20kg



■注文型式

YK800XG				RCX340-4							
ロボット本体	Z軸ストローク 200：200mm 400：400mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	適用コントローラ／制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240		R3				BB
適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)		400	400	200	400	—
	回転範囲(°)		±130	±150	—		±360
モータ出力 AC(W)			750	400	400		200
減速機構	減速器		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ		ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速器	直結				
		減速器 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1(XYZ：mm)(R：°)			±0.02		±0.01		±0.004
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)			9.2		2.3	1.7	920
最大可搬質量(kg)			20(標準仕様)、19(ツールフランジ取付仕様)				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2(sec)			0.48				
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)			1.0				
ユーザ配線(sq×本)			0.2×20				
ユーザ配管(外径)			φ6×3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X,Y,Z軸)				
ロボットケーブル長(m)			標準：3.5　オプション：5,10				
本体質量(kg)			Z軸200mm：52　Z軸400mm：54				

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.533をご参照ください。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

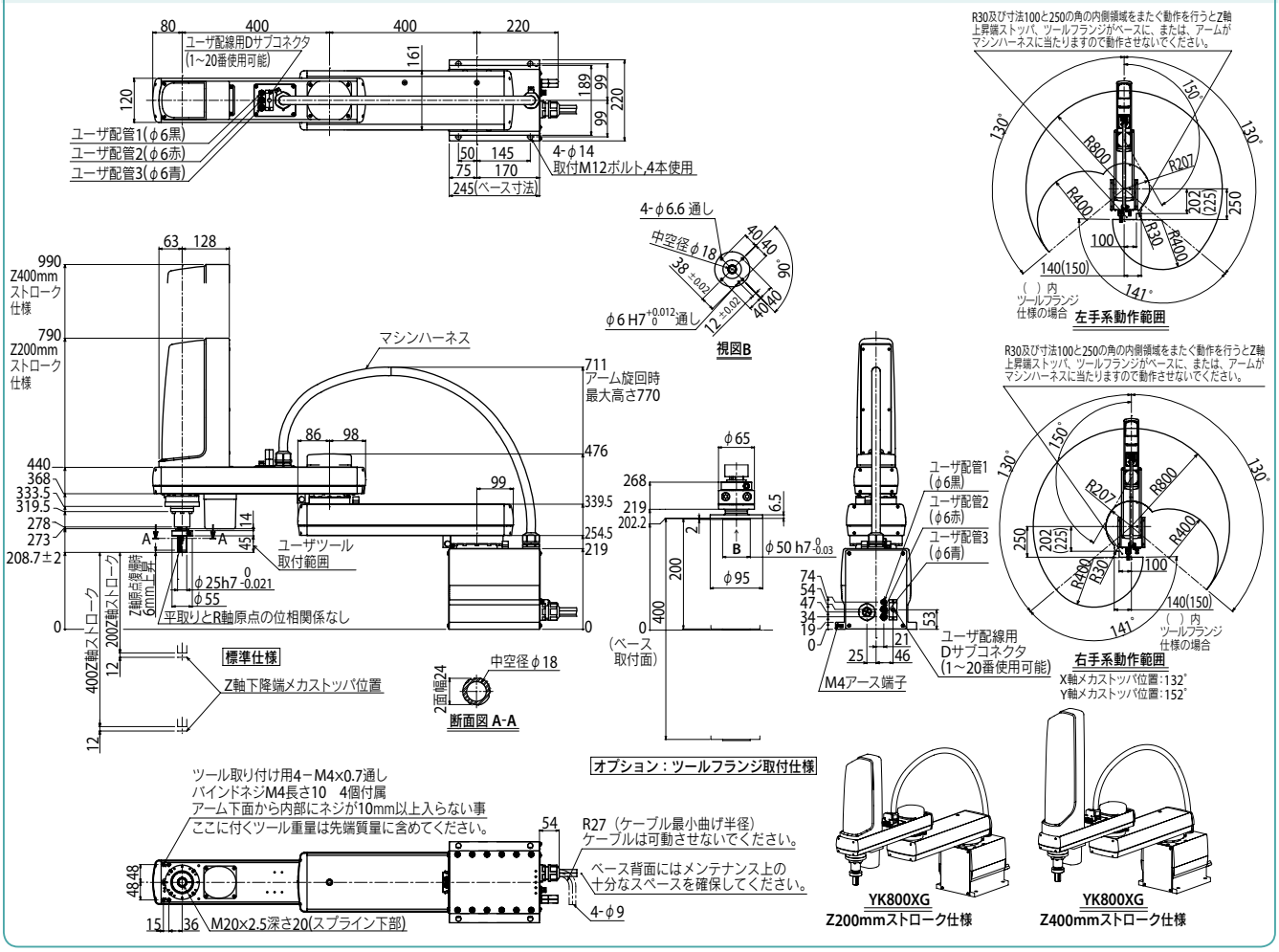
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。
※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。
※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK800XG



適用コントローラ　RCX340▶ 502　RCX240▶ 489